

УДК 517.966

В.В. Игнатенко, доц., канд. физ.-мат. наук (БГТУ, г. Минск);

В.В. Крахотко, доц., канд. физ.-мат. наук (БГУ, г. Минск);

Г.П. Размыслович, канд. физ.-мат. наук (БГУ, г. Минск)

### УПРАВЛЯЕМОСТЬ ДИСКРЕТНЫХ ДЕСКРИПТОРНЫХ СИСТЕМ С ЗАПАЗДЫВАНИЕМ ПО УПРАВЛЕНИЮ

Рассмотрим линейную дискретную дескрипторную систему с запаздыванием по управлению вида

$$A_0 x_{t+1} = Ax_t + B_1 u_t + B_2 u_{t-h}, \quad t \geq 0, \quad (1)$$

с начальным условием

$$x_0 = x_0, \quad u_{0i} = u_{0i}, \quad i = -h, -h+1, \dots, -1, \quad (2)$$

где  $x \in R^n$ ,  $u \in R^r$ ,  $A_0, A, B_1, B_2$  - постоянные матрицы соответствующих размеров,  $\det A_0 \neq 0$ ,  $x_0 \in R^n$ ,  $u_{0i} \in R^r$ ,  $i = -h, \dots, -1$  - заданные векторы  $h > 0$  - натуральное число (запаздывание).

Считаем, что система (1) является регулярной, т. е.  $\det \lambda I - A_0$  не равен тождественно нулю. Пусть  $H$  - заданная  $n \times n$  матрица.

**Определение.** Систему (1) назовем  $H$  - управляемой, если для любого  $x_0 \in R^n$  и любых векторов  $u_{0i} \in R^r$ ,  $i = -h, \dots, -1$ , существуют момент времени  $t_1 < \infty$  и управление  $u_t$ ,  $t = 0, \dots, t_1$ , такие, что решение  $x_t$ ,  $t \geq 0$ , системы (1) обладает свойством  $x_0 = x_0$ ,  $u_{0i} = u_{0i}$ ,  $i = -h, \dots, -1$ ,  $Hx_{t_1} = 0$ .

Для исследования  $H$  - управляемости системы (1) перепишем ее в виде

$$\bar{A}_0 y_{t+1} = \bar{A} y_t + \bar{B} u_t, \quad t \geq 0, \quad (3)$$

где  $y_t = \begin{bmatrix} x_t^T & u_{01}^T & \dots & u_{0h}^T \end{bmatrix}^T$ ,  $\bar{A}_0 = \begin{bmatrix} A_0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & I & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & I \end{bmatrix}$ ,  $\bar{A} = \begin{bmatrix} A & B_1 & \dots & B_h \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix}$ ,  $\bar{B} = \begin{bmatrix} B_1 & B_2 & \dots & B_h \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix}$ .

$$\bar{A}_0 = \begin{pmatrix} \dots & & \\ & \dots & \\ \dots & & \dots \end{pmatrix}, \quad \bar{A} = \begin{pmatrix} \dots & & \\ & \dots & \\ \dots & & \dots \end{pmatrix}, \quad \bar{B} = \begin{pmatrix} \dots & & \\ & \dots & \\ \vdots & & \end{pmatrix}.$$

Тогда ясно, что  $H$  - управляемость системы (1) эквивалентна  $\bar{H} = \begin{bmatrix} H & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix}$  - управляемости системы (3) и наоборот. Для системы (3), следуя работе [1] доказываем критерий  $H$  - управляемости, который записывается по параметрам системы (3).

### ЛИТЕРАТУРА

1 Крахотко В.В., Размыслович Г.П. Вестник БГУ, Сер. № 3, 2006, с. 130-132.